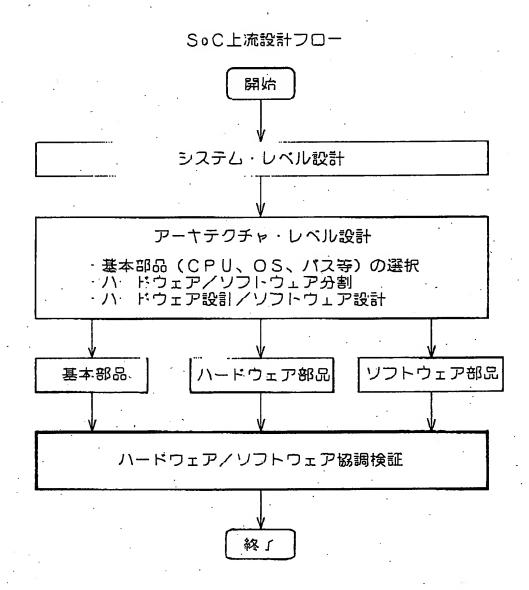
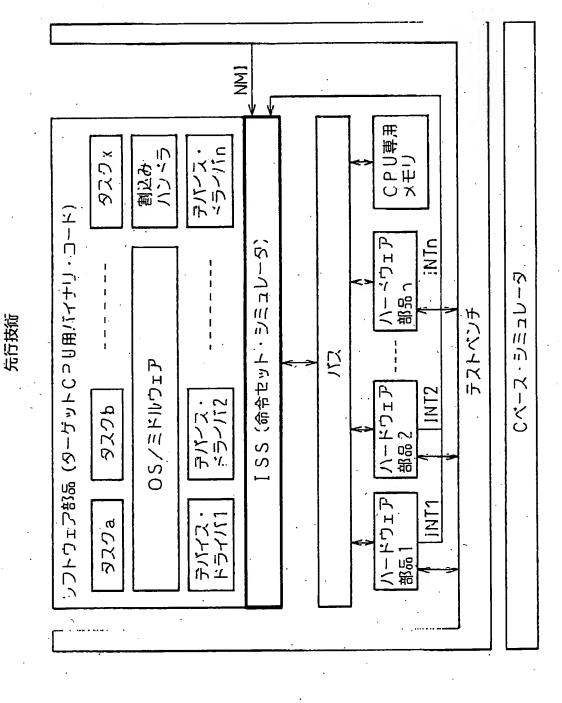
Fig. 1

先行技術

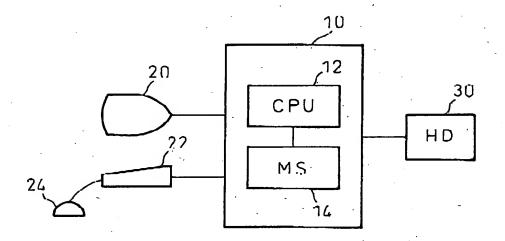


 $\frac{2}{12}$



F . g

Fig. 3 _{先行技術}

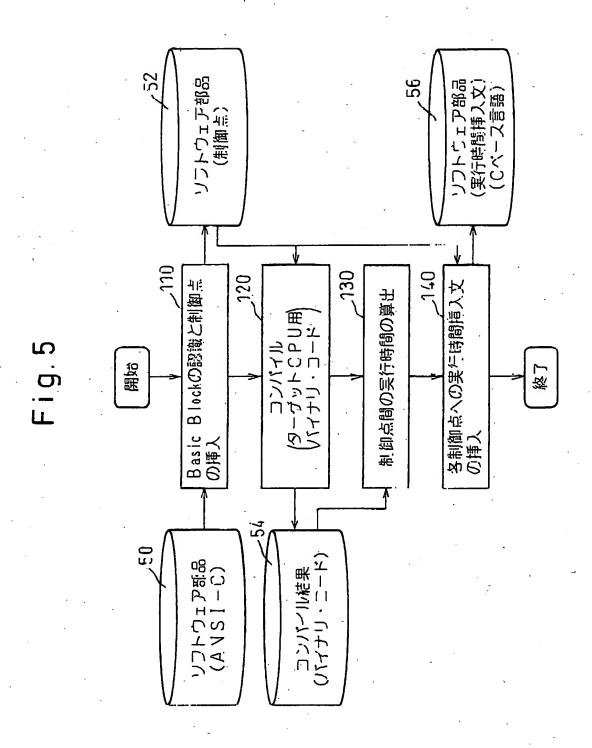


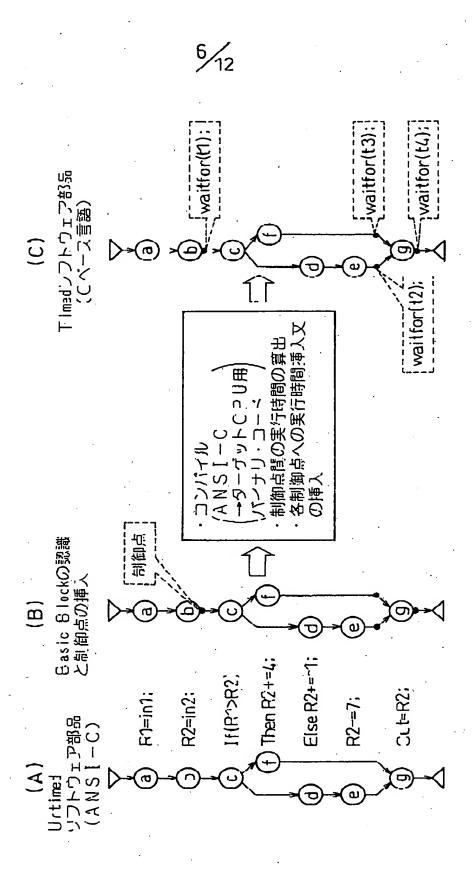
| | ` | | |
|---|---|---|---|
| | C | J | 1 |
| L | 1 | _ | |
| | | | |

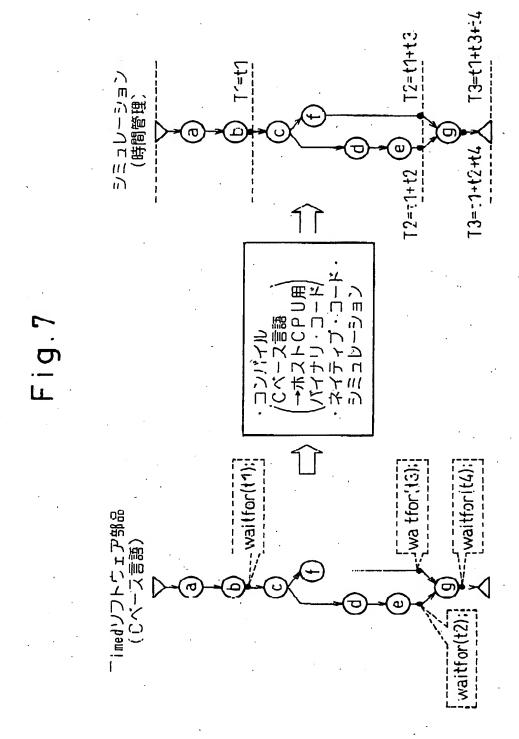
| | | | | · | |
|----------------|-------|---------------|---------------------|--------------------------|------------|
| 検証モテル の記述言語 | | Cベース 言語 | C ベース 言語 | Cベース 言語 | Cベース 言語 |
| 成方法 | 変換?メミ | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 検証モテルの作成方法 | 変更*2 | - | 1 | 0 | • |
| 体配干 | 変換1*1 | 1 | С | O . | . 1 |
| 設手論理の | 記述言語 | ANSI-C | ANSI-C及び アセンブリ言語 | ANSI—C及び アセンプリ言語 | ANS I -C |
| てェウィン | 品品 | 0S/ ミドルウェア | 割込み ハンドラ | プ バイス ドライバ | タスク |

アマンブし言語記述部分のANSI-C記述への変換(人手) 「バスへの直接FEAD/WRITEアクマス」に関する変更(人手) Jrtimadンフトウェア部品からTimedソフェウェア部品への変換(自動)

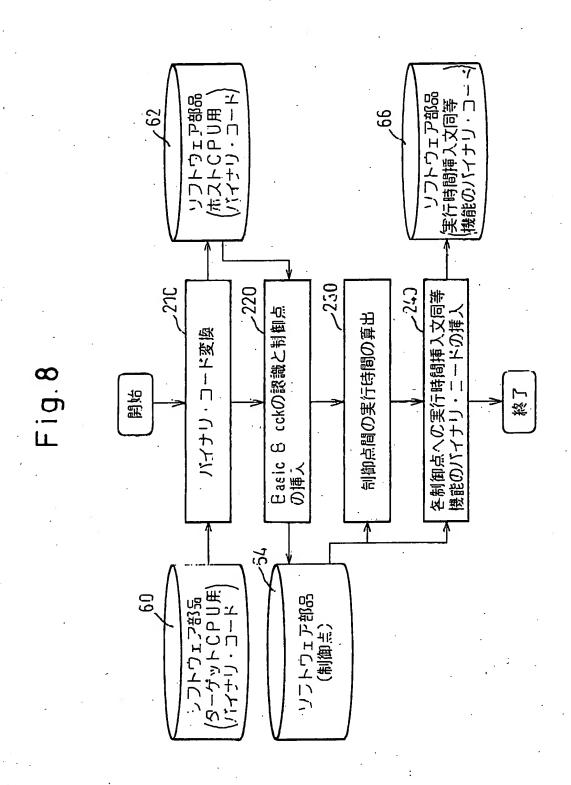


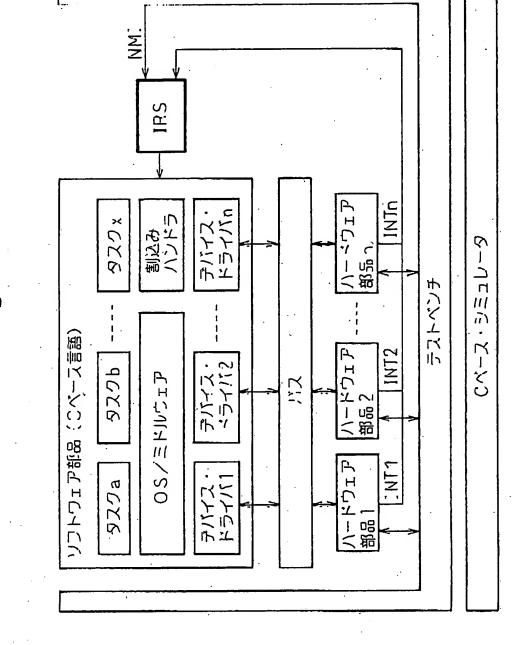






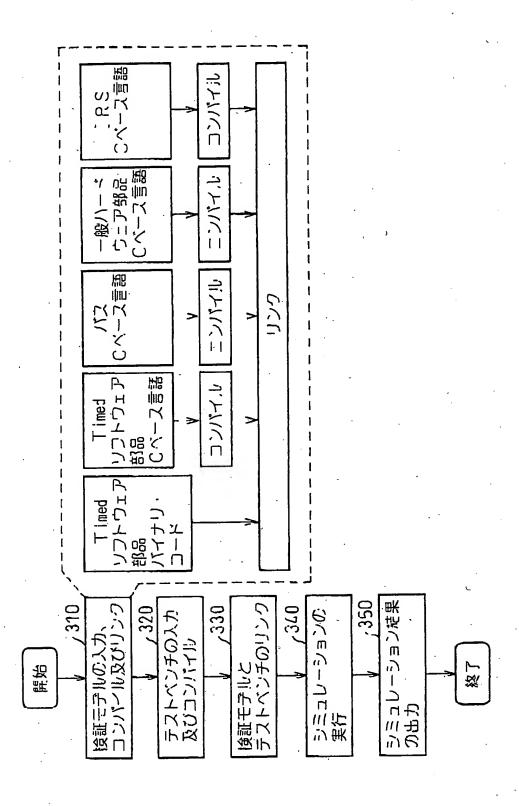






9. 9.

10/12



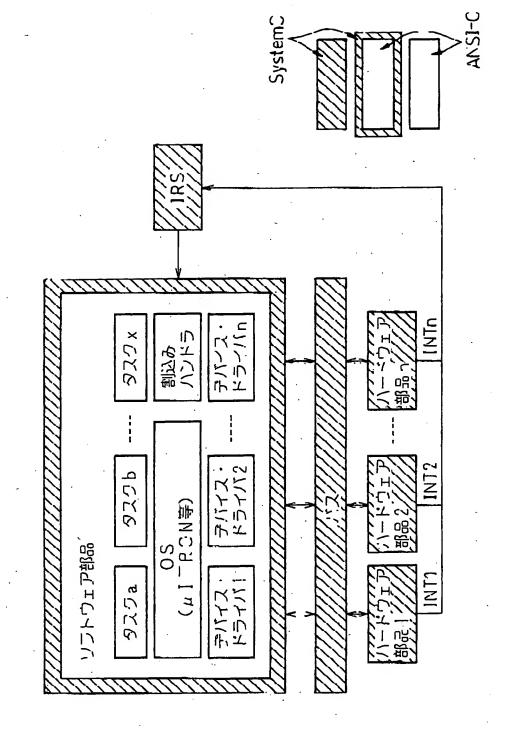


Fig. 11

Fig.12

